

# YK510XEC-10

クリーンタイプ: 中型

ハイコストパフォーマンスモデル



- アーム長 510mm
- 最大可搬質量 10kg

## 注文型式

YK510XEC - 10 - 200

ロボット本体	最大可搬質量	Z軸ストローク	ツールフランジ	ブレーキ解除スイッチ	ケーブル長	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA~E (OPA~E)	アプバッテリー
			無記入: なし F: あり	無記入: なし BS: あり	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	RCX340-4			

コントローラ各種設定項目をご指定ください。

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	235 mm	275 mm	200 mm	—
	回転範囲	±134°	±147.5°	—	±360°
モータ出力 AC		400 W	200 W	200 W	200 W
減速機構	伝達方式	直結		タイミングベルト	
	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力	直結		タイミングベルト	
繰り返し位置決め精度*1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.01°
最高速度		7.8 m/sec		2 m/sec	2600°/sec
最大可搬質量		10kg (通常仕様) 9kg (ツールフランジありの場合)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2				0.42 sec	
R軸許容慣性モーメント*3				0.3 kgm <sup>2</sup>	
ユーザ配線				0.2 sq × 10 本	
ユーザ配管 (外径)				φ6 × 3 本	
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		27 kg			
クリーン度		ISO CLASS 4 (ISO14644-1)			
吸引量エア		60 Nℓ / min *4			

- \*1. 周囲温度一定時の値です (X, Y軸)。
- \*2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決めアーチ動作時。
- \*3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
- \*4. ±1Nℓ/minの範囲内で設定してください。吸引量が適切でない場合、クリーン度に悪影響を及ぼしたり、ジャバラが変形したりする恐れがあります。

## 適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1700	プログラム ポイントト्रेस リモートコマンド オンライン命令

- ※ Z軸シャフトの上部から先端まで、ユーザ配線配管を中を通していただけます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。
- ※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストップを追加することで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。
- ※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK510 XEC-10

